# INFORMATION RECORDING METHOD AND ITS INFORMATION REPRODUCING DEVICE

Publication number: JP5128530

**Publication date:** 

1993-05-25

Inventor:

YAMAMOTO MASAKUNI

Applicant:

CANON KK

Classification:

- international:

G11B7/00; G11B7/004; G11B7/0045; G11B7/005; G11B7/007; G11B7/013; G11B7/13; G11B20/16; G11B7/00; G11B7/007; G11B7/013; G11B7/13;

G11B20/16; (IPC1-7): G11B7/00

- European:

G11B7/0045; G11B7/005; G11B7/013D; G11B7/13;

G11B20/16

Application number: JP19910311373 19911031 Priority number(s): JP19910311373 19911031

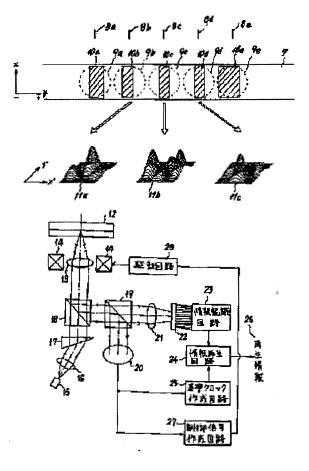
Also published as:

EP0540345 (A1) EP0540345 (B1)

Report a data error here

### Abstract of JP5128530

PURPOSE:To perform a high-speed replay operation by a method wherein the width in a track direction of an information pit is combined with the shift amount of a light spot for reproduction, a piece of multivalued information is recorded, a recording capacity is increased and the width and the shift amount are recognized. CONSTITUTION:Pits for clocking use are detected; reference clocks are formed 25 at timings 8a to 8e. Pieces of information are gathered at the timings and replayed 24. Light spots 9a to 9e for replay use appear at the timings 8a to 8e. Information pits 10a to 10e are recorded on an information track 7; widths in an arrangement direction (a track direction) of the pits are combined with relative positions of pits corresponding to the light spots. Thereby, pieces of multivalued information are recorded. The depths of the pits are selected to be lambda/4n, and the maximum value of the widths in the track direction of the pits is selected to be the same as or smaller than diameters of the light spots. The information pits are irradiated with the light spots and the image of a beam of reflected light is formed again on the face of a detector. Thereby, distributions 11a to 11e of a three-dimensional light quantity are obtained. When the pits are shifted with reference to the light spots, the distributions of the light quantity and the total light quantity are changed according to their shift amount. By this constitution, a high multivalued recording operation and a high-speed reproduction operation can be performed.



Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide

Family list

7 family members for: JP5128530

Derived from 5 applications

Back to JP512

Method and apparatus for recording and reproducing information.

Inventor: YAMAMOTO MASAKUNI (JP)

Applicant: CANON KK (JP)

EC: G11B7/0045; G11B7/005; (+3)

IPC: G11B7/00; G11B7/004; G11B7/0045 (+14)

Publication info: **DE69225861D D1** - 1998-07-16

Method and apparatus for recording and reproducing information.

Inventor: YAMAMOTO MASAKUNI (JP)

Applicant: CANON KK (JP)

EC: G11B7/0045; G11B7/005; (+3)

IPC: G11B7/00; G11B7/004; G11B7/0045 (+14)

Publication info: DE69225861T T2 - 1998-11-12

Method and apparatus for recording and reproducing information.

Inventor: YAMAMOTO MASAKUNI (JP)

Applicant: CANON KK (JP)

EC: G11B7/0045; G11B7/005; (+3)

IPC: G11B7/00; G11B7/004; G11B7/0045 (+14)

Publication info: EP0540345 A1 - 1993-05-05

EP0540345 B1 - 1998-06-10

INFORMATION RECORDING METHOD AND ITS INFORMATION

REPRODUCING DEVICE

Inventor: YAMAMOTO MASAKUNI

Applicant: CANON KK

**EC:** G11B7/0045; G11B7/005; (+3)

IPC: G11B7/00; G11B7/004; G11B7/0045 (+11)

Publication info: JP3033864B2 B2 - 2000-04-17

JP5128530 A - 1993-05-25

Information recording method, method for reproducing recorded

information, and apparatus therefor

Inventor: YAMAMOTO MASAKUNI (JP)

Applicant: CANON KK (JP)

EC: G11B7/0045; G11B7/005; (+3)

IPC: G11B7/0045; G11B7/005; G11B7/013 (+7)

Publication info: US5555231 A - 1996-09-10

Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

	<i>Y</i>
	<b>*</b>

## (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平5-128530

(43)公開日 平成5年(1993)5月25日

(51) Int.Cl.<sup>5</sup>

識別記号 庁内整理番号 FΙ

技術表示箇所

G11B 7/00

Q 9195-5D

K 9195-5D

R 9195-5D

審査請求 未請求 請求項の数7(全 15 頁)

(21)出願番号

特願平3-311373

(71)出願人 000001007

キヤノン株式会社

(22)出願日 平成3年(1991)10月31日 東京都大田区下丸子3丁目30番2号

(72)発明者 山本 昌邦

東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤ

ノン株式会社内

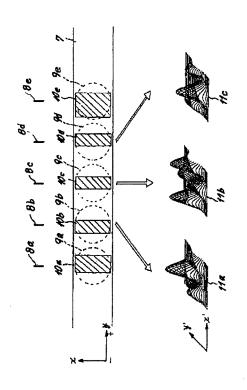
(74)代理人 弁理士 山下 穣平

(54) 【発明の名称】 情報記録方法及びその情報再生装置

### (57)【要約】

【目的】 情報の多値度を高めて記録媒体の記録容量を 大きくとれるようにし、また情報の再生も高速で行える

【構成】 情報ピットのトラック方向における幅と情報 ピットの再生用光スポットに対するトラック方向のシフ ト量の組合わせによって、多値情報を記録する。また、 光学的情報記録媒体から反射または透過された再生用光 束を検出するための多分割光検出器と、予め設定された 情報ピットのトラック方向の幅と再生用光スポットに対 するトラック方向のシフト量の組合わせによる多値情報 の各情報ピットに対応した全光量と光量分布を記憶する ための記憶手段と、前記多分割光検出器で得られた情報 ピットの全光量及び光量分布と前記記憶手段に記憶され た全光量及び光量分布の相関をとってそれぞれの情報ピ ットの情報を認識するための情報認識手段とを設ける。



### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 光学的情報記録媒体の情報トラック上 に、情報ピットのトラック方向における幅と、該情報ピ ットの再生用光スポットに対するトラック方向のシフト 量の組合わせによって、多値情報を記録することを特徴 とする情報記録方法。

【請求項2】 前記情報ピットのトラック方向に直交す る方向の幅を組合わせることによって、多値情報を記録 することを特徴とする請求項1の情報記録方法。

トであり、その高さまたは深さは、光スポットの波長を λ、情報記録媒体の基板の屈折率をnとした場合、λ/ 4 nであることを特徴とする請求項1の情報記録方法。

【請求項4】 情報ピットは、上向き磁化または下向き 磁化で記録される光磁気ドメインであることを特徴とす る請求項1の情報記録方法。

【請求項5】 情報ピットのトラック方向における最大 幅は、再生用光スポットの径以下であることを特徴とす る請求項1の情報記録方法。

された再生用光束を検出するための多分割光検出器と、 予め設定された情報ピットのトラック方向の幅と再生用 光スポットに対するトラック方向のシフト量の組合わせ による多値情報の各情報ピットに対応した全光量と光量 分布を記憶するための記憶手段と、前記多分割光検出器 で得られた情報ピットの全光量及び光量分布と前記記憶 手段に記憶された全光量及び光量分布の相関をとってそ れぞれの情報ピットの情報を認識するための情報認識手 段とを有することを特徴とする情報再生装置。

に従って学習を行うことで決定された重みを記憶するた めの記憶手段と、この記憶手段に記憶された重みによっ て前記多分割光検出器で得られた全光量と光量分布と対 応した情報を認識する神経回路網よりなることを特徴と する請求項6の情報再生装置。

### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、多値情報を記録する情 報記録方法及びその多値情報を再生するための情報再生 装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】近年、光メモリ産業は拡大しつつあり、 再生専用の光学式ビデオディスクやコンパクトディスク から金属薄膜や色素系記録材料を用いた追記型光ディス クが開発されている。また、今日においては光磁気記録 方式や相転位記録方式を用いた書き換え型光ディスクへ と研究、開発が進められ、その応用も民生品からコンピ ュータの外部メモリへと拡大されてきている。そして、 これらの光メモリ装置においては、微小スポットを所望 み出しを可能にする記録、再生技術が重要な技術であ り、光ディスクの進歩と相まって制御技術や記録、再生 技術に関する提案が種々なされている。例えば、本願出 願人は高密度記録、高速読み出しを目的として、光学的 情報記録再生方法及び光学的情報記録再生装置を特開平 2-172039号として公開した。以下、その詳細を 図面を参照して説明する。

【0003】まず、図15は光ディスク上に記録された 情報ピットを示す。このピットは情報トラック上に凹状 【請求項3】 情報ピットは凸状または凹状の位相ピッ 10 または凸状に形成されており、その深さや高さは読出し 用のレーザ波長の1/4である。また、情報ピットは単 位ピットの数やトラックの幅方向における位置の違いに よって7通り記録されている。従って、ここでは符号0 ~6にそれぞれ対応した7値の多値記録により情報が記 録されている。具体的に説明すると、まず基本ピットの トラック幅方向における中心位置は、トラック中心とこ のトラック中心より単位ピット幅の約1/2左右にずれ た計3ケ所にある。符号0はトラック中心に対して左右 2ケ所に記録された2つの単位ピットを情報ピットと 【請求項6】 光学的情報記録媒体から反射または透過 20 し、また符号1はこの情報ピットの中心位置を左の中心 位置に、符号2は反対に右の中心位置にシフトしたピッ トを情報ピットとして記録されている。更に、符号3は トラック中心に記録された1つの単位ピットを情報ピッ トとし、符号4は左の中心位置に、符号5は右の中心位 置にそれぞれ記録された単位ピットを情報ピットとする ものである。なお、ピットを全く記録しないことが符号 6を表わしている。

【0004】次に、以上のような多値記録を行う記録装 置について図16により説明する。同図において、10 【請求項7】 前記情報認識手段は、所定の数学的約束 30 2は符号変換回路、103はレーザ駆動回路、104は レーザ、105はアクチュエータ、108は光ディス ク、109はスピンドルモータを示す。記録データ10 1は、符号変換回路102によりトラックの幅方向のピ ットの中心位置と、ピットの幅(単位ピットの数)との 組合せの情報に変換される。ここで、これらの情報は単 位ピットのトラック幅方向位置及び該単位ピットの有無 としてとらえられる。情報を記録する場合、トラッキン グ位置を変え、上記単位ピットの位置の個数回だけ光ビ ームスポットにより同一トラックを走査し各単位ピット 40 位置での走査において単位ピットの幅及びその有無の情 報に応じて単位ピットが記録される。図15に示した7 値記録に例をとると、単位ピットの位置は3ケ所である ため、同一トラックを3回走査することになる。従っ て、それぞれの走査で、単位ピットの位置信号107と して、アクチュエータ105のATに、0, ±のオフセ ット量を与え、トラック中心と該トラック中心より単位 ピットの幅の約1/2だけ+または-に走査する位置が ずらされる。そして、その位置での単位ピットの有無信 号106をレーザ駆動回路103に与え、それによりレ のトラックに追従させる制御技術と高密度記録や高速読 50 ーザ104の強度を変化させることによって、スピンド

ルモータ109で回転している光ディスク108の記録 面に図15に示したような情報ピットが形成される。

【0005】図17は、こうして形成された7値記録の 情報を再生するための再生装置を示す。同図において、 110はレーザ、111は対物レンズ、113は2分割 フォトディテクタ、114, 115はアンプ、116は 引算器、117は加算器、118a~118dはコンパ レータ、119はエンコーダである。引算器116の出 カ信号である差信号D′はコンパレータ118a, 11 た、加算器111の出力信号である和信号A'はコンパ レータ118c, 118dにそれぞれ入力され、比較電 圧Vc, Vdと比較される。各コンパレータからのそれ ぞれの出力信号は、エンコーダ119により復調され、 再生情報120として出力される。

【0006】次に、図18のタイムチャートを用いて図 17の情報再生装置の動作を更に詳細に説明する。同図 において、和信号A′はピットの有無と幅を見るもの で、ピットが有る場合には比較電圧Vcより低くなり、 幅よりも大きくなると、比較電圧Vdより低くなる。そ こで、和信号をVcでスライスし、Vc以上を1とする と図18 cのような2値信号が得られる。また、V dで スライスし、Vd以上を1とすると図18 dのような2 値信号を得ることができる。また、差信号D'はピット の位置を見るものである。ピットがトラック中心に対し て対称にある場合と、全くピットが無い場合には、差信 号D′は比較電圧VaとVbとの間にある。トラック幅 方向に関するピットの中心がトラック中心に対し上にず aより高くなり、下にずれた場合(符号1と4)には差 信号D′は比較電圧Vbより低くなる。そこで、Vaで スライスし、Va以上を1とすると図18aのような2 値信号が得られ、またVbでスライスし、Vb以下を1 とすると図18bのような2値信号を得ることができ る。そして、図18a, b, c, dの2値信号をエンコ ーダに入力し、その組合せに対応した符号を検出し、復 調することで、再生情報を得ることができる。

【発明が解決しようとしている課題】上記記録方法や記 40 録再生装置にあっては、7値の多値記録を可能とし、記 録密度を飛躍的に高め、また高密度で記録された情報を 高速で読出すことができるという効果がある。しかしな がら、上記多値記録装置では、情報ピットのトラック幅 方向の幅を組合わせて情報を記録するために、多値度に 限界があった。また、トラック幅方向の単位ピットの中 心位置を増せば、更に多くの組合わせによって多値度を 増すことができるが、記録時にそれに応じて光ビームが 走査する回数が増えてしまうので、記録速度が遅くな り、この点も多値度を制限する原因となっていた。

【0008】本発明は、このような実情に鑑みなされた もので、情報の多値度を大幅に高めまた高速読出しも可 能とした情報記録方法及びその情報再生装置を提供する ことを目的としたものである。

### [0009]

【課題を解決するための手段】本発明の目的は、光学的 情報記録媒体の情報トラック上に、情報ピットのトラッ ク方向における幅と、情報ピットの再生用光スポットに 対するトラック方向のシフト量の組合わせによって、多 8 bに入力され、比較電圧Va, Vbと比較される。ま 10 値情報を記録することを特徴とする情報記録方法によっ て達成される。また、本発明の更なる目的は、光学的情 報記録媒体から反射または透過された再生用光束を検出 するための多分割光検出器と、予め設定された情報ピッ トのトラック方向の幅と再生用光スポットに対する位置 の組合わせによる多値情報の各情報ピットに対応した全 光量と光量分布を記憶するための記憶手段と、前記多分 割光検出器で得られた情報ピットの全光量及び光量分布 と前記記憶手段に記憶された全光量及び光量分布の相関 をとってそれぞれの情報ピットの情報を認識するための またピットの幅が符号0,1,2のように単位ピットの20情報認識手段とを有することを特徴とする情報再生装置 によって達成される。

### [0010]

【実施例】以下、本発明の実施例について、図面を参照 して詳細に説明する。初めに、本発明の情報記録方法の 実施例について説明する。まず、図2は光学的情報記録 媒体のフォーマットの一例で、ここではディスク状記録 媒体の1周のトラックの一部を示している。図2におい て、プロック1は例えばセクタなどの1つの記録領域の 単位で、制御領域2と情報領域3に分かれている。制御 れた場合 (符号  $2 \ge 5$ ) には、差信号D' は比較電圧V 30 領域 2内にはウォブリングピットからなるトラッキング 用ピット領域4、鏡面となったフォーカシング用領域 5、データ再生のタイミングをとるクロッキング用ピッ ト領域6が設けられている。また、情報領域3は自由に 情報の記録、再生ができる領域である。トラッキング用 ピット及びクロッキング用ピットは、凹状または凸状の ピットとし、その深さまたは高さは再生光の波長を入、 基板の屈折率を n とした場合、 入 / 8 n とするのが望ま しい。なお、プロック1は1周のトラック内に1000 ~1400程度設けられている。

> 【0011】図1は本発明の情報記録方法の一実施例を 示した図で、情報領域3内に記録された情報ピット列を 示すものである。図1において、8 a~8 e はクロッキ ング用ピットを検出して作成される基準クロックのタイ ミングを示しており、このタイミングに従って情報がサ ンプリングされ、再生される。9a~9eはそれぞれ再 生用光スポットで、8 a~8 eのタイミングの再生位置 を示している。10a~10eは情報トラック7上に記 録された情報ピットで、詳しく後述するようにピットの 並び方向(トラック方向)の幅と再生用光スポット内で 50 のそのスポットに対する情報ピットの相対位置との組合

わせによって、多値情報が記録されている。情報ピット としては、前記と同様に凹状または凸状のピットである が、その深さまたは高さは λ / 4 n にするのが望まし い。また、情報ピットのトラック方向における幅の最大 値は、高密度記録による隣りのピットへのクロストーク を考慮すると、再生用光スポットの直径と同等か、それ 以下が好ましい。

【0012】情報ピット10aのトラック方向における 幅は、再生用光スポット9 a の直径の約半分で、その中 心位置は再生用光スポット9 a に対して図中に示すy方 10 とほぼ同じとなる。 向の+側に所定幅シフトしている。なお、y方向はトラ ック方向、x方向はそれに直交する方向である。情報ピ ット10b~10dの幅は、それぞれ再生用光スポット の直径の約1/3であるが、情報ピット10bの中心位 置は再生用光スポット9bの中心よりもy方向ー側に所 定幅シフト、情報ピット10cの中心位置は再生用光ス ポット9 c と同じ中心位置、情報ピット10 d の中心位 置は再生用光スポット9 dの中心位置よりもy方向+側 に所定幅シフトしている。また、情報ピット10eの幅 は再生用光スポット9eの直径の約3/5、その中心位 20 となる。図4(a)は情報ピット10が再生用光スポッ 置は再生用光スポット9eの中心よりy方向一側に所定 幅シフトしている。このように本実施例では、情報ピッ トのトラック方向における幅と再生用光スポットに対す る相対位置によって、各情報ピットに多値情報の意味を 持たせているが、その組合わせは図1に限るものではな い。即ち、図1では一例として情報ピットのトラック方 向における幅を3通り、情報ピットの再生用光スポット に対する位置を3通りとしているが、それ以上の組合わ せによって多値度を高めることはもちろん可能である。 11 a~11 c は、情報ピットに再生用光スポットを照 30 シフトした場合、例えば図1の11 aに対する11 c の 射し、その反射光を光検出器面上で再結像したときの光 量分布を立体的に示した立体視図である。11aは情報 ピット10bに、11bは情報ピット10cに、11c は情報ピット10 dにそれぞれ対応する。また、図中の y'方向は光検出器面上のトラック方向に対応する方向 を示し、x'方向はそれに直交する方向を示す。

【0013】次に、再生用光スポットで各情報ピットを 再生するときの光検出器面上の光量分布について説明す る。まず、情報ピットが記録されていないときの光量分 布を図3により説明する。図3において、情報を再生す 40 る場合、図示しない半導体レーザから再生用光束が出射 され、更にこの光束は図示しないビーム整形ピリズムや コリメータレンズなどを経てガウシアン分布を有する平 行光束となる。この入射平行光束の光量分布を図3 (a) に示している。図3ではこの平行光束の大きさを およそ6mm、光ヘッドの開口の大きさをおよそ4mm としてある。なお、図3の光量分布の図は、最大の値で 規格して示してあり、全光量に対応したものではない。 上記入射平行光束は対物レンズ12で集光され、1~2

(b) はその媒体面の光量分布を示す。入射された光束 は媒体面で反射され、再び対物レンズ12を経て反射平 行光束となる。この反射平行光束の光量分布は、媒体面 上に情報ピットがないので、図3(c)に示すように入 射平行光束と同じ光量分布となる。もちろん、媒体面は 均一な反射面とする。こうして媒体面で反射された平行 光東は、集光レンズ13で集光され、光検出器面上に結 像される。光検出器面上の光量分布は、やはりピットが

ないため、図3(d)に示すように媒体面上の光量分布

【0014】一方、媒体面上に情報ピットが記録されて いる場合は、光検出器面上の光量分布は次のようにな る。まず、図4に情報ピットのトラック方向における幅 を再生用光スポットの径の約1/3とし、また情報ピッ トを再生用光スポットに対して所定量ずつ、段階的にト ラックのy方向-側にシフトさせたときの光量分布を示 す。なお、情報ピットの深さまたは高さは、前述のよう に入/4 nであり、この条件のときに情報ピット部とそ の回りの部分からの反射光の位相は、πだけ異なるもの ト9の中心に位置したときの光検出器面上の光量分布を 示し、このときの光検出器面上の全光量の相対値は3. 9である。また、図4(b)~(e)は情報ピット10 を再生用光スポット9に対してy方向-側に段階的にシ フトしたときの光量分布を示している。情報ピット10 のシフト量の変化に応じて光量分布は変化し、このとき の全光量の相対値もシフト量が大きくなるにつれ、6. 58, 14. 2, 25. 8, 39. 6として示すように 順次大きくなる。なお、情報ピット10をy方向+側に ように光量分布はx′軸に対して対称な分布となり、全 光量はシフト量が同じであれば全く同じ光量となる。ま た、図5は情報ピットを再生用光スポットの約半分、図 6は情報ピットを再生用光スポットの約3/5とし、そ れぞれの情報ピットを再生用光スポットに対してッ方向 -側に段階的にシフトしたときの光検出器面上の光量分 布と全光量を示した図である。図5、図6から明らかな ように、情報ピットを再生用光スポットに対してシフト させた場合、前記と同様に光量分布及び全光量はそのシ フト量に応じて変化することがわかる。

【0015】以上の図3~図6の説明から光検出面上に おける光量分布と全光量は、情報ピットのトラック方向 の幅と再生用光スポットに対する相対位置によって異な ることがわかる。従って、この光量分布と全光量を検知 することにより、情報ピットの幅と再生用光スポットに 対するトラック方向のシフト量、即ちこれらの組合わせ によって記録された多値情報を再生することができる。 また、多値情報を記録するときの組合わせとしては、例 えば情報ピットの幅を図4~図5に示したように再生用  $\mu$ mの光スポットとして媒体面上に結像される。図3 50 光スポットの約1/3, 1/2, 3/5の3通りとし、

情報ピットの再生用光スポットに対する相対位置とし て、情報ピットを図4(a)に示すように再生用光スポ ットの中心位置、図4(a), (b) に示すように情報 ピットをy方向-側に2段階にシフトした位置、及びこ れとは反対のy方向+側に2段階にシフトした位置とす れば、5通りの位置となり、情報ピットの3通りの幅と 組合わせると、合計で15通りの組合わせができる。従 って、情報ピットのない状態を加えれば、合計で16通 り、即ち16値の多値記録が可能となり、1つの情報ピ ットに4ビット分の情報を記録することができる。もち ろん、これは一例であり、分解能力が十分にあれば、更 に多値度を上げることができる。また、以上の組合わせ に加えて、前述したような情報ピットのトラック方向に 直交する方向の幅の違いを組合わせれば、更に多値度を 上げることができる。

【0016】図7は上記情報記録方法で記録された情報 を再生するための光学的情報再生装置の一実施例を示し たプロック図である。図7において、12は例えば光デ ィスクや光カードなどの光学的情報記録媒体、13はこ の記録媒体12に近接して配設された対物レンズであ る。対物レンズ13はアクチュエータ14の駆動によっ てトラッキング方向及びフォーカシング方向へ移動す る。15は光源として設けられた半導体レーザ、16は コリメータレンズ、17はビーム整形プリズムである。 半導体レーザ15で出射されたレーザ光束は、コリメー タレンズ16で平行化された後、ビーム整形プリズム1 7 で楕円光束から真円光束に変換される。そして、偏光 ビームスプリッタ18を透過し、対物レンズ13で微少 光スポットに絞られて、記録媒体2の情報トラック上に び対物レンズ13を通って偏光ビームスプリッタ18へ 入射しここで反射光束はビームスプリッタ19へ導か れ、半導体レーザ15からの入射光束と分離される。ビ ームスプリッタ19に入射した光束は、ここで更に2つ に分割され、一方の光束20は図示しない光検出器へ導 かれる。この光検出器では従来公知の方式により図2に 示した制御領域2の信号が検出され、得られた検出信号 は基準クロック作成回路25、制御信号作成回路27へ 送られる。

って集光され、多分割光検出器22の受光面上に再結像 される。多分割光検出器22の各素子の信号は、それぞ れ情報認識回路23へ出力される。情報認識回路23に は、上記情報ピットの前述したトラック方向における幅 と再生用光ピットの中心位置に対するシフト量に対応し た全光量と光量分布が予め記憶されている。情報認識回 路23では、多分割光検出器22で得られた実際の全光 量と光量分布との相関をとり、その結果情報ピットの幅 とシフト量を認識すると共に、それに対応した情報に変 換して順次情報再生回路24に出力していく。以上の情 50 ットが記録されている。また、アクチュエータ14はコ

報の認識はハード的に行ってもよいし、ソフトにも行っ てもよい。基準クロック作成回路25では、図2で説明 したクロッキング用ピットを検出して基準クロックが作 成され、情報再生回路24に出力される。情報再生回路 24では、情報認識回路23で得られた情報の中から基 準クロックのタイミングでサンプリングが行われ、再生 情報26が生成される。一方、制御信号作成回路27で は、トラッキング用ピットを検出してトラッキングエラ 一信号を生成すると共に、フォーカシング用領域の鏡面 10 部でフォーカシングエラー信号を生成する。これらのサ ーボ制御信号は駆動回路28へ送られ、駆動回路28で は各サーボ制御信号に基づいてアクチュエータ14を駆 動し、媒体面に焦点を結ぶフォーカシング制御及び光ス ポットを目的のトラック上を走査させるトラッキング制 御を行う。

【0018】次に、情報認識回路23の具体例を説明す る。本実施例では、情報認識回路23の一例として人間 の情報処理機構を模倣した神経回路綱を使用した。神経 回路網としては、例えば図8に示すようにバックプロパ 20 ゲーションという神経回路網が知られているが、まずそ の原理について図8を用いて説明する。なお、図8は神 経回路網により手書き文字を認識する例である。まず、 図8 (a) に示す29-1~29-kは、k個に分割さ れた入力部である。また、図8(b)に示す30-1~ 30-kは、入力層と呼ばれるセルであり、入力部の各 素子で検出した信号がそれぞれ入力層の各セル30-1 ~30-kに与えられる。各セルは、ある重みをかけた 信号を中間層と呼ばれる各セル31-1~31-mに与 え、更に中間層の各セルは出力層と呼ばれる各セル32 照射される。一方、記録媒体 2 から反射した光束は、再 30 -1  $\sim$  3 2 - n に与える。ここで中間層、出力層の各セ ルは、入力がある一定の値を越えた場合に、出力信号を 出す非線型素子である。また、各セル間の重みは学習と 呼ばれる作業により決定される。つまり、入力に対する 出力の誤差より各重みを数学的な約束に従い変えてい く。この作業を反復することにより、正しい値が出力さ れるように重みの値がそれぞれ収束していく。従って、 学習が終了すると、各セル間の重みという形で手書き文 字の認識回路ができる。

【0019】以上の原理で説明した神経回路網内の各セ 【0017】また、他方側の光束は集光レンズ21によ 40 ル間の重みは、学習という手法によって決定される。本 実施例では、この学習を光ヘッドの製造時や調整時に図 9に示す装置によって行うものとする。図9において、 33は学習を行うためのコンピュータ、34は参照用記 録媒体、35は参照用記録媒体34の位置を制御するた めの位置制御部である。コンピュータ33はアクチュエ ータ14の駆動回路28と位置制御部35を制御し、光 スポットと参照用記録媒体34の位置を任意に変えるこ とができる。参照用記録媒体34には予め決められた位 置に前述したように幅とシフト量を組合わせた参照用ピ

ンピュータ33の制御により、決められた位置に光スポ ットを結ぶように固定されている。ここで、参照用ピッ トとして、表1に示す16の情報ピットが参照用記録媒 体34に記録されているものとする。なお、各参照用ピ\* \*ットと多値情報の符号(情報)との対応も表1に示すと うりである。

10

[0020]

【表1】

参照用ピット	符号	参照用ピット	符号
図4(c)の情報ピット	0	図5 (b) のピットを逆方向 に同量だけシフトしたピット	8
図4(b)の情報ピット	1	図5 (c) のピットを逆方向 に同量だけシフトしたピット	9
図4 (a) の情報ピット	2	図6 (c) の情報ピット	1 0
図4 (b) のピットを逆方 向に同量だけシフトしたピ ット	3	図6(b)の情報ピット	11
図4 (c) のピットを逆方 向に同量だけシフトしたピ ット	4	図6(a)の情報ピット	12
図5 (c) の情報ピット	5	図6 (b) のピットを逆方向 に同量だけシフトしたピット	13
図5 (b) の情報ピット	6	図6 (c) のピットを逆方向 に同量だけシフトしたピット	14
図5 (a) の情報ピット	7	情報ピットなし	15

以上のように参照用ピットが記録された参照用記録媒体 34に対し、半導体レーザ15から再生用光ビームが照 射され、参照用ピットが記録された情報トラック上を再 生用光スポットが走査するよう制御される。情報トラッ クからの反射光は多分割光検出器22で読取られ、神経 回路網23′に送られる。このとき、コンピュータ33 は神経回路網23′の出力層の状態を読取り、正しい出 り、コンピュータ33はその誤差に従い、神経回路網2 3′内の各セル間の重みを一定の数学的手法により順次 変えていく。このときの教師信号は各ピットに対する符 号である。つまり、コンピュータ33内のメモリに参照 用記録媒体34上での各ピットの位置とそれに対応する 符号が記憶されており、コンピュータ33はこれを用い て重みを決定する。

【0021】学習の方法としては、例えば1つの参照ピ ットに対し正しく認識されるまで重みを変化させ、これ が終了すると次の参照ピットに対して同様に重みを変化 50 2の各素子で光電変換された電気信号がこのそれぞれ k

させるというように、それぞれのピットで正しく認識さ れるまで重みを変化させる。また、他の方法として1つ のピットに対し重みを一巡変化させ、順次ピットを巡回 して各ピットの重みを一巡変化させる。そして、それぞ れのピットで正しく認識されるまで、上記のようなピッ トの重みの変化を繰返し行う方法もある。なお重みの初 期値は乱数値より与えてもよいし、予め他の手法で求め 力層の状態(教師信号)との誤差を算出する。これによ 40 た重みを与えてもよい。また、他の基準となる光ヘッド の学習値を用いてもよいし、光ヘッドの精度が良い場合 は、基準の学習済の神経回路綱をそのまま用いてもよ い。以上で神経回路網23′内のメモリに重みが記録さ れ、学習が終了する。学習が終了すると、コンピュータ 33などは不要であるので、装置から取外せばよい。

【0022】図10は従来のパックプロパゲーションの 手法を基本とした神経回路網23′を具体的に示した回 路図である。図10において、50-1~50-kは入 カ層のセルであり、k個に分割された多分割光検出器2

個の入力セル50-1~50-kに与えられる。多分割 光検出器 2 2 は、図 1 1 (a), (b) に示すように方 形状あるいは輪状に分割されており、この分割された個 々の素子の信号が入力層のセルに与えられる。なお、多 分割光検出器22としては、図11に限ることなく種々 の変形がある。51は重みセルであって、m個の中間セ ル52-1~52-mのそれぞれに対してk個ずつ備わ っている。例えば、入力セル50-1の出力はm個に分 けられ、重みセル51-1-1~51-1-mにそれぞ れ与えられる。同様に、入力セル50-2~50-kの 出力もそれぞれm個に分けられ、それぞれ対応する重み セルに与えられる。各重みセルは増幅素子であり、その 増幅率は前述したようにコンピュータ33によって個々 に決定されている。例えば、それぞれの増幅率がディジ タル的にランダムアクセスメモリ (不図示) に記憶さ れ、ディジタル/アナログ変換を行って、各重みセルに 与えられている。

【0023】また、それぞれの重みセルは電子スイッチ (不図示)を備え、抵抗値を切り変えることで、各重み セルに与える増幅率を変えることができる。この場合、 コンピュータ33は、電子スイッチを切り変えることに より、増幅率を制御することになる。各重みセル51で 重みをかけられた信号は、中間セルに入力される。例え ば、重みセル51-1-1~51-k-1は中間セル5 2-1に入力される。各中間セルは正の入力信号は加算 し、負の入力信号は減算して、合計の値がある閾値を越 えると、出力信号を出力する非線形素子である。53は 51と同様に重みセルであって、n個の出力セル54-1~54-nのそれぞれに対し、n個ずつ備わってい る。例えば、中間セル52-1の出力はn個に分けら れ、それぞれ対応する各重みセルに与えられる。同様 に、他の各中間セルの出力も、それぞれn個に分けら れ、対応した軍みセルにそれぞれ与えられる。重みセル 53は重みセル51と同様に増幅素子であり、その増幅 率は、前記と同様にコンピュータ33で決定されてい

【0024】各重みセル53で重みをかけられた信号 は、出力セル54-1~54-nに入力される。例え ば、重みセル53-1-1~53-m-1の信号は、出 カセル54-1に入力される。各出力セルは前述の中間 40 セルと同様に、正の入力信号は加算し、負の入力信号は 減算して、合計の値がある閾値を越えると出力信号を出 力する。この各出力セルの出力信号は、それぞれ決めら れた符号(ここでは、 $0\sim15$ であるから、n=16で ある) に対応したセルである。例えば、出力セル54-1を図4(c)で示したピットを認識するセルだとす る。この場合、図4 (c) に対応した入力があると、出 カセル54-1が出力信号を出力し、神経回路綱の出力 信号として符号 0 が出力されることが正しい出力とな る。コンピュータ33は、出力変換セルの出力状態を読 50 によって記録し、再生は光学的にカー効果又はファラデ

12

み取り、これと教師信号との差を算出し、その結果に基 づいて重みセル51,53のそれぞれの増幅率を決定す

【0025】図12は、神経回路網の他の実施例を示し たプロック図である。図10の実施例はハード的に神経 回路網を構成したが、この実施例はそれをマイクロコン ピュータを用いてソフト的に構成した例である。図12 において、 $60-1\sim60-k$ は入力変換セルである。 このk個の入力変換セルに、前述の如くk個に分割され 10 た多分割光検出器22の各素子で光電変換された電気信 号がそれぞれ与えられる。入力変換セルでは、アナログ /ディジタル変換が行われ、それぞれ情報処理部61に より読み込まれる。情報処理部61は、図10で説明し た処理をソフト的に行うものであり、その処理は従来の パックプロパゲーションの手法を基本としたものであ る。各セル間の重みは、ランダムアクセルメモリ(RA M) 62に記憶される。情報処理部61で得られた出力 63は、各ピットに対して認識した符号であり、その認 識出力63は図7で示した情報再生回路24に送出され 20 る。ここで、情報処理部61の機能には、少なくとも学 習モードと情報処理モードとがあり、その切り換えはス イッチ64によって行われる。

【0026】光ヘッドの製造、調整時は、学習モードに 設定され、このとき教師信号は情報処理部61の内部メ モリに記憶される。この場合、図9で示した学習用のコ ンピュータ33は用いず、情報処理部61から出力する 信号65により、アクチュエータ14の駆動回路28及 び参照用記録媒体34の位置を制御するための位置制御 部35を制御することで、予め決められた幅と再生用光 30 スポット内でのシフト量を組合わせた参照ピットを光ス ポット内に配置する。そして、参照ピットを順次変え て、それに対する入力信号を読み込み、図10で説明し た動作をソフト的に行い、その結果を教師信号と比べ る。次いで、教師信号との誤差に従い、各セル間の重み を変え、RAM62の内容を書換える。学習が終了する と、スイッチ64を切り換え、情報処理モードに切換え る。この時のRAM62の内容は保持しておき、この重 みを用いて入力信号に対して認識した符号を情報再生回 路24に送出する。

【0027】このように本実施例にあっては、上記多分 割光検出器22で検出した全光量と光量分布を神経回路 網23′で順次認識し、基準クロックのタイミングによ りその認識された情報列から正しい情報をサンプリング し再生することにより、各光学部品の特性のパラツキや 位置合せの誤差を含めて学習ができ、部品の条件に左右 されず情報を再生できるという効果がある。

【0028】以上ここまで、光学的情報記録媒体上の情 報ピットとして、凹状または凸状の位相型のピットにつ いて説明したが、情報を上向き磁化と下向き磁化の違い

一効果を用いて行なう光磁気媒体についても本発明は応 用が可能である。光磁気媒体の場合の記録方式は、図2 で示したサンプルサーボのフォーマットであってもよい し、連続溝のフォーマットであってもよい。記録ピット (ドメイン) の形態は、光磁気用光ヘッドによると、円 形(もしくは隋円形)や矢羽型となる。図1の情報ピッ トに近いものとしては、磁界変調オーバーライトによる 矢羽型のドメインとなる。磁界変調オーパライトについ ては後述する。また、光磁気媒体用の光ヘッドは、図7 に示した光ヘッドに類似したものであるが、磁界変調オ 10 タイミングより磁界の変調を所定の時間速やくしたり、 ーパライトを利用したとすると、光学的情報記録媒体1 2 (この場合、光磁気媒体)をはさんで対物レンズ13 に対向した位置に、記録用の外部磁界を発生する磁気へ ッドが必要である。更に、図7に示したビームスプリッ タ18及び19は、偏光成分により反射率、透過率が異 なる偏光ビームスプリッタが望ましい。また、ビームス プリッタ19と集光レンズ21の間には、検光子が必要 となる。

【0029】光磁気媒体では、前述したように磁化の方 向の違いにより情報を記録するのであるが、これに直線 20 偏光の光を与えると、磁化の方向の違いにより直線偏光 の偏光方向が右回りか左回りかに回転する。例えば、 今、光学的情報記録媒体12に入射する直線偏光の偏光 方向を図13に示すように座標軸P方向とし、下向き磁 化に対する反射光は、 $+\theta_{k}$  回転した $R_{+}$  、上向き磁化 に対する反射光は $-\theta_{\mathbf{k}}$ 回転した $\mathbf{R}$ - とする。ここで、 図13で示すような方向に前述した検光子をおくと、検 光子を透過してくる光はR+ に対しA, R- に対しBと なる。そこで、従来ではこのAとBを光検出器で検出 し、光強度の差として情報を得ていた。本実施例では、 S方向の成分S+ とS- に着目し、例えば検光子の方向 をS方向に重ねたとすると、検光子を透過して来る光 は、S+ とS- だけになる。この両者は同じS偏光成分 の光であるが、光の位相がπ異なる。つまり、光磁気に よる情報ピット(ドメイン)からの反射光のS偏光成分 を考えると、図4~図6で示したものと同等な振る舞い をする。これを多分割光検出器22で検出することで、 前述同様の情報の再生を行うことができる。なお、S偏 光成分が小さい時には、検光子の方向を図13で示した ように、P方向とS方向の間とし、図4~図6等で示さ 40 れるS偏光成分の分布と図3(d)で示したようなガウ シアン分布のP偏光成分の分布との干渉成分の分布とし て同様の情報再生が可能である。

【0030】ここで、情報ピット(ドメイン)を記録す る一つの方法である磁界変調オーバーライトについて図 14により説明する。磁界変調オーパライトでは、光ス ポットの光強度を一定のパワーP, で照射し、光磁気媒 体の磁性層上の記録層の温度をキュリー点温度付近に上 昇させる。この温度に上昇した状態で、光スポットの照

14

外部磁界を印加する。これにより、記録層の磁化の方向 が変調磁界の方向に向き、以前の情報を消去することな く、オーバライトを行うことができる。この際、形成さ れるドメインの形状は、図14に示す如く矢羽根状とな り、幅wは磁界の変調幅w'に対応したものとなる。つ まり、磁界の変調幅w'を小さくすることにより、ドメ インの幅wを光スポットの大きさよりも小さく制御する ことができる。また、ドメインの中心位置を再生用光ス ポットに対して変えて記録する場合は、基準クロックの または遅くしたりすればよい。これにより、図1の情報 ピットと同様に、ドメインの中心位置を前にシフトした り、あるいは後にシフトしたりすることが可能である。 この場合、ドメインのエッジが変調磁界を切換えるタイ ミングよりやや進むことを考慮する必要がある。

【0031】以上の様に記録することで、図1で示した 情報ピットと同等の矢羽根状の光磁気ドメインを記録す ることができる。このような光磁気ドメインは、前述し たように全光量と光量分布を認識することにより、情報 を再生することができる。また、光磁気記録媒体を用い て以上のような多値記録を行う場合、情報の高速記録や 高速再生が可能である。なお、情報ピットのトラック方 向に直交する方向の幅を組合わせて多値情報を記録する 場合は、それに応じた多分割光検出器、神経回路網を構 成することにより、多値情報の再生が可能である。

### [0032]

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、情 報ピットのトラック方向における幅と再生用光スポット に対するトラック方向のシフト量の組合わせにより、多 30 値情報を記録することによって、多値度を従来に比べて 著しく高めることができ、情報記録媒体の記録容量を大 幅に大きくできるという効果がある。また、多分割光検 出器で得られた全光量及び光量分布から情報ピットの幅 とシフト量を認識することにより、多値度の高い情報の 再生を有効に行え、しかも高速で再生を行えるという効 果がある。

### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の情報記録方法の一実施例を示した説明 図である。

【図2】図1の実施例に使用される情報記録媒体のフォ ーマットの一例を示した説明図である。

【図3】記録媒体に情報ピットがないときの各部の光量 分布を示した説明図である。

【図4】情報ピットのトラック方向の幅を再生用光スポ ットの約1/3として、このピットを再生用光スポット に対して段階的にシフトしたときの情報ピットの各シフ ト位置における光検出器面上の全光量と光量分布を示し た説明図である。

【図5】情報ピットのトラック方向の幅を再生用光スポ 射部位に磁気ヘッドにより記録信号に応じて変調された 50 ットの約1/2として、このピットを再生用光スポット

に対して段階的にシフトしたときの情報ピットの各シフト位置における光検出器面上の全光量と光量分布を示した説明図である。

【図6】情報ピットのトラック方向の幅を再生用光スポットの約3/5として、このピットを再生用光スポットに対して段階的にシフトしたときの情報ピットの各シフト位置における光検出器面上の全光量と光量分布を示した説明図である。

【図7】本発明の情報再生装置の一実施例を示したプロック図である。

【図8】 バックプロパゲーションの神経回路網の原理を 説明するための図である。

【図9】神経回路綱の学習を行うための装置の一例を示したプロック図である。

【図10】図7の情報認識回路の一例としてバックプロ パケーションの手法を基本とした神経回路網を具体的に 示したプロック図である。

【図11】図7の多分割光検出器の受光面の具体例を示した説明図である。

【図12】情報認識回路の他の例を示したプロック図で 20 ある。

【図13】光磁気記録媒体の上向き、下向き磁化に対する反射光の回転状態、及びこの反射光の検光子に対する変化を示した説明図である。

【図14】磁界変調方式における記録用光スポットとその光強度、変調磁界、及びそれによって記録されるドメインの関係を示した説明図である。

16

【図15】従来例の多値記録方法を示した説明図である。

【図16】図15で示した多値情報を記録するための情報記録装置を示したプロック図である。

【図17】図15の多値情報を再生するための再生装置を示したプロック図である。

10 【図18】その図17の再生装置の再生動作を示した説明図である。

### 【符号の説明】

9 a ~ 9 e 再生用光スポット

10a~10e 情報ピット

12 光学的情報記録媒体

13 対物レンズ

15 半導体レーザ

22 多分割光検出器

23 情報認識回路

23′ 神経回路網

24 情報再生回路

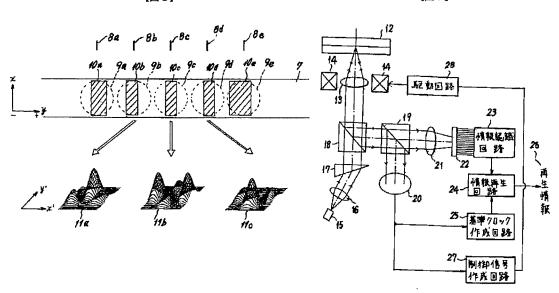
33 コンピュータ

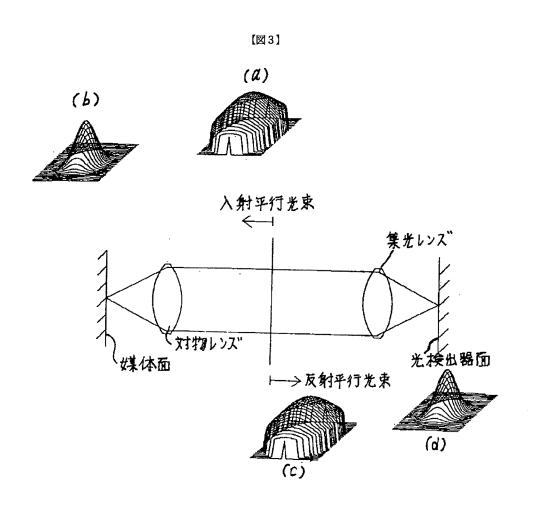
34 参照用記録媒体

35 位置制御部

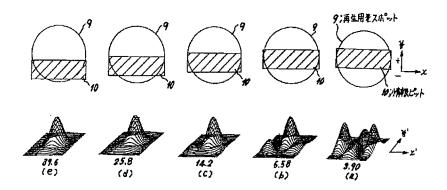
[図1]

[図7]

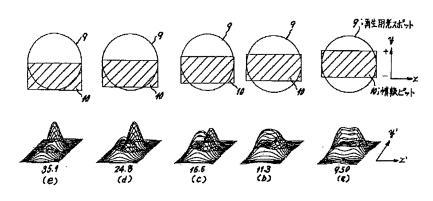




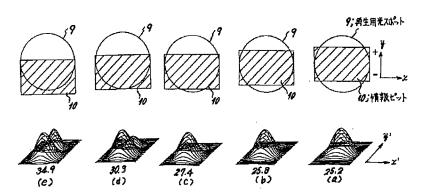
[図4]

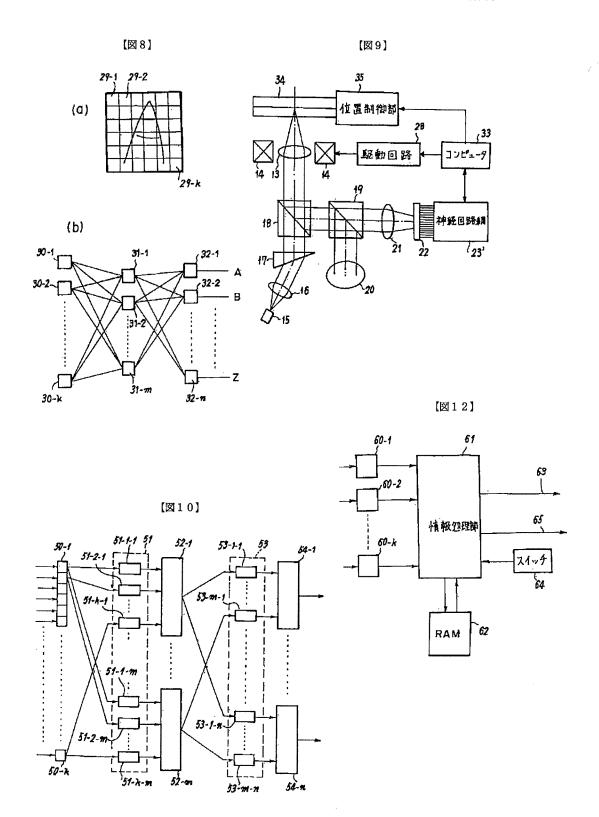


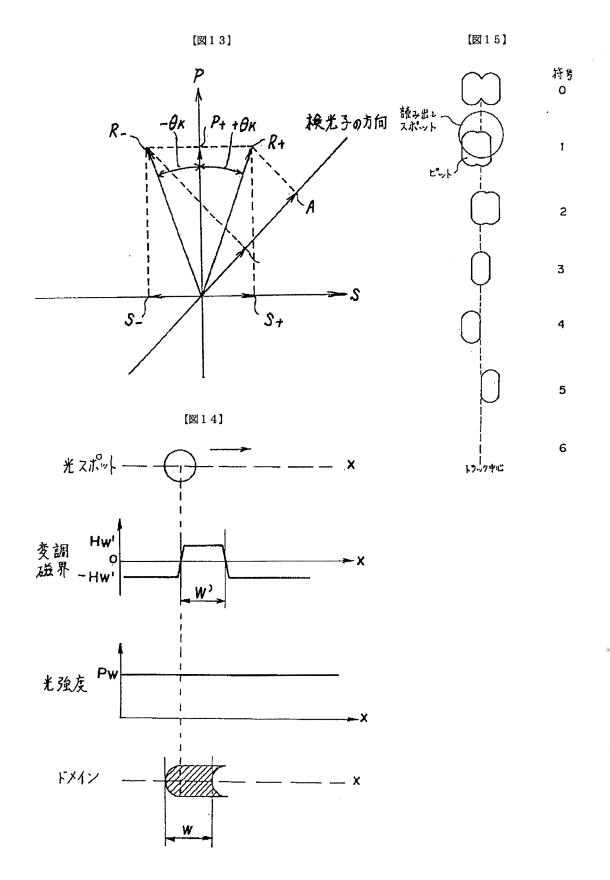
【図5】

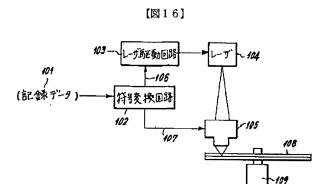


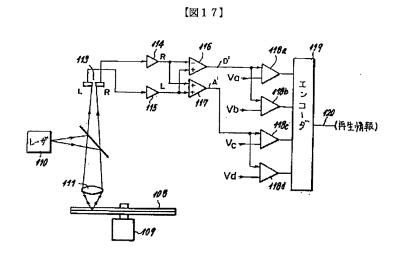
【図6】



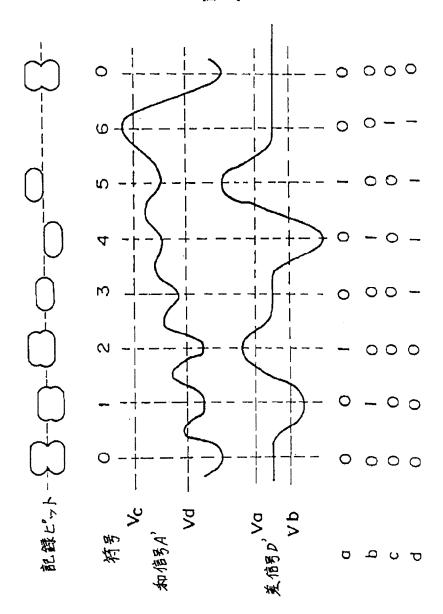








[図18]



		- 8
		• .
		y
•		
	At	
		*
		·